Searching PAJ Page 1 of 1

## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number: 2002-015439 (43)Date of publication of application: 18.01.2002

(51)Int.CI. G11B 7/09

(21)Application number: 2000-197001 (71)Applicant: SONY CORP

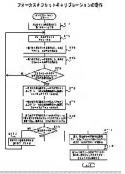
(22)Date of filing: 29.06.2000 (72)Inventor: YUMITA MOTOYASU YUNOKI SHINICHI

## (54) OPTICAL DISK DRIVE AND FOCUS OFFSET CALIBRATION METHOD THEREIN

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To decrease the variations in the focus offset set by calibration.

SOLUTION: A first mode using an outer periphery test region is set (St1). The averages of the error rates of reproduction data of three sectors and four sectors within one round are respectively determined at the respective change values of the focus offset (S2 to ST5). The optimum focus offset is determined from the quadratic approximation curve of the focus offset and the error rates relating to the three sectors of one round and the optimum focus offset is determined from the quadratic approximation curve of the focus offset and the error rates relating to the four sectors of one round. These focus offsets are averaged by addition to determine the final focus offset (ST6 to ST8). A second mode to use the inner peripheral test region is thereafter set (ST9, ST10) and similarly the final focus offset is determined. The final focus offset set determined in the first and second modes are used to determine the focus offsets in the respective zones of the disk by linear interpolation, etc. These focus offsets are stored as set values into a memory (ST11, ST12).



#### LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the

examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of

rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2000 Japan Patent Office

#### (19) 日本国特許庁 (JP)

## (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2002-15439

(P2002-15439A)

(43)公開日 平成14年1月18日(2002.1.18)

(51) Int.Cl.7	徽別記号	F I	テーマユード(参考)
G11B 7/	09	G11B 7/09	B 5D118

#### 審査請求 未請求 請求項の数10 OL (全 14 頁)

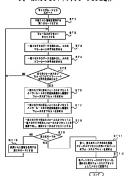
		14 34 143	Alana markanan on (II 1124)
(21)出願番号	特願2000-197001(P2000-197001)	(71)出願人	000002185
			ソニー株式会社
(22)出顧日	平成12年6月29日(2000.6.29)		東京都品川区北品川6丁目7番35号
		(72)発明者	弓田 元康
			東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ
			一株式会社内
		(72)発明者	柚木 進一
			東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ
			一株式会社内
		(74)代理人	100090376
			弁理士 山口 邦夫 (外1名)
		Fターム(参考) 5D118 AA18 BA01 BB06 BD03 CA11	
			CB01 CD02 CD07 CD11 CF04
			CG02 DC03
		I	

(54) 【発明の名称】 光ディスクドライブおよびそれにおけるフォーカスオフセットキャリブレーション方法 (57) 【 要約】

【課題】キャリプレーションによって設定されるフォー カスオフセットのばらつきを軽減する。

【解決手段】外周テスト領数を使用する第10モードと ちる(ST1)。フォーカスオフセットの各変更値で、1周 内の3 セクク及び4セクタの両生データのエテーレート の平均を夫ャ状める(ST2〜ST5)。1周 3セクをに係るフォーカスオフセットとエラーレートの2次近似曲線から最適なフォーカスオフセットを求め、また1月4セクタに係るフォーカスオフセットを来か、また1月84セクタに係るフォーカスオフセットを水が、また15円。その後、内周テスト領域を使用する第2のモードとし(ST9, ST10)、同様に展棒フォーカスオフセットを火める。第1、第2のモードで火かと様サーカスオフセットを形がでディスクの各ゾーンのフォーカスオフセットを正常補間等で求め、メモリに設定値として記憶する(ST18, IS2)。

## フォーカスオフセットキャリブレーションの動作



#### 【特許請求の範囲】

【請求項 1】 光ディスクに対する光ピックアップのフォーカスのエラー信号に、フォーカスオフセットに対応した信号を加算し、その加算信号に基づいてフォーカスサーボを行うようにした光ディスクドライブにおいて、上記フォーカスオフセットを揺扱の値に順次変更するフォーカスオフセット変更再後、

上記フォーカスオフセットの上記名変更値のうち、上記 光ディスクより上記光ビックアップで再生された上記光 ディスクの1周内の高数セククで得られた再生信号の品 質が最良となる第1の変更値を求める第1の変更値取得 手段と.

上記フォーカスオフセットの上記各変更値のうち、上記 光ディスクより上記光ビックアップで再生された上記光 ディスクの1周内の偶数セクタで得られた再生信号の品 質が最良となる第2の変更値を求める第2の変更値取得 手段と

上記求められた第1および第2の変更値に基づいて、記録時または再生時に使用されるフォーカスオフセットの設定値を得るフォーカスオフセット取得手段と、

上記得られたフォーカスオフセットの設定値をメモリに 記憶する記憶手段とを備えることを特徴とする光ディス クドライブ。

【請求項2】 上記フォーカスオフセット変更手段は、 予め与えられた基準値を中心に上記フォーカスオフセット を変更することを特徴とする請求項1に記載の光ディ スクドライブ。

【請求項3】 上記第10変更値取得手段および上記第 20変更値取得手段は、それぞれ上記光ディスクのテス ト領域より上記光ピックアップで再生された再生信号よ り上記第10変更値なよび上記第20変更値を求めるこ とを特徴とする請求項1に記載の光ディスクドライブ。 【請求項4】 上記第10変更手段はよび上記第20変 更手段は、それぞれ上記再生信号より得られるデータの エラーレートより上記再生格号の品質を判断することを 物後とする請求項1に記載の光ディスクドライブ。

【請求項5】 上記光ディスクは、半径方向に分割され た複数ゾーンの記録領域を有すると共に、上記テスト領 域として、最外周側のゾーンの記録領域より外周側に設 けられた第1のテスト領域と、最内周側のゾーンの記録 領域より内原側に設けられた第2のテスト領域とを有

1

上記第1の変更値取得手段および上記第2の変更値取得 手段は、それぞれ上記第1のテスト領域より上記光ピッ クアップで再生された再生信号より上記第1の変更値お よび上記第2の変更値を求めると共に、上記第2のテスト 所域より上記光ピックアップで再生された再生信号よ り上記第1の変更値を求め、 上記フォーカスオフセット取得手段は、上記第1のテスト 経域より申生された再生信号より求められた上記第1 の変更値およびト記第2の変更値と、上記第2のテスト 領域より再生された再生信号より求められた上記第1の 変更値および上記第2の変更低とに基づいて、上記複数 ゾーンの記録側域のそれぞれに対応したフォーカスオフ セットの設定値を得ることを特徴とする請求項3に記載 の光ティスタトライブ。

【請求項6】 上記奇数セクタは3セクタであり、上記 偶数セクタは4セクタであることを特徴とする請求項1 に記載の光ディスクドライブ。

【請求項7】 上記フォーカスオフセット取得手段は、 上記第1の変更値および上記第2の変更値を加算平均し て上記フォーカスオフセットの設定値を得ることを特徴 とする遊北項1に記載の光ディスクドライブ。

【請求項系】 上記フォーカスオフセット変更手段、上 記第1の変更値取得手段、上記第2の変更重取得手段お よび上記フォーカスオフセット取得手段を動作させて上 記フォーカスオフセットの設定値を一定時間低に得るよ うに制御する制御手段をさらに備えることを特徴とする 請求項1に記念の光ディスクドライブ。

【請求項9】 上記フォーカスオフセット変更手数、上記第10変更値取得手段、上記第20変更値取得手段、上記第20変更値取得手段時代をであるが、サルカスオフセットの設定値を所定の進度変化がある毎に得るように側刺する制御手段をさらに備えることを特徴とする構築項1に記念のデディスクトライブ。

【請求項10】 光ディスクに対する光ピックアップの フォーカスのエラー信号に、フォーカスオフセットに対 応した信号を加算し、その加算信号に基づいてフォーカ スサーボを行うようにした光ディスクドライグにおける フォーカスオフセットキャリブレーション方法におい

上記フォーカスオフセットを複数の値に順次変更するス テップと、

上記フォーカスオフセットの上記各変更値のうち、上記 光ディスクより上記光ピックアップで再生された上記光 ディスクの1周内の奇数セクタで得られた再生信号の品 電が最良となる第1の変更値を求めるステップと、

上記フォーカスオフセットの上記各変更値のうち、上記 光ディスクより上記光ビックアップで再生された上記光 ディスクの1周内の個数セクタで得られた再生信号の品 質が最良となる第2の変更値を求めるステップと、

上記求められた第1および第2の変更値に基づいて、記録時または再生時に使用されるフォーカスオフセットの設定値を得るステップと、

上記得られたフォーカスオフセットの設定値をメモリに 記憶するステップとを備えることを特徴とする光ディス クドライブのフォーカスオフセットキャリブレーション

【発明の詳細な説明】 【0001】 【発明の属する技術分析】この発明は、光ディスクに対する光ピックアップのフォーカスのエラー信号に、フォーカスオフセットに対応した信号を加算し、その加算信号に基づいてフォーカスサーボを行うようにした光ディスクドライブおよびそれにおけるフォーカスオフセットキリプレーション方法に関する。詳しくは、光ディスクの1周内の奇数セククで実行されたキャリプレーション結果と、光ディスクの1周内の偶数セクタで実行されたキャリプレーション結果とは悪づいてフォーカスオフセットの設定値を得ることによって、フォーカスオフセットの設定値を得ることによって、フォーカスオフセットの設定値を得ることによって、フォーカスオフセットの設定値を得ることによって、フォーカスオフセットの設定値を得ることによって、フォーカスオフセットの設定値を得ることによって、フォーカスオフセットの設定値を得ることによって、フィーカスオフセットの設定値を得ることによって、フォーカスオフセットの対定値を得ることによって、フォーカスオフセットの対定値を得ることによって、フォーカスオフセットの対定値を保険するようになって、

#### [00002]

【従来の技術】従来、光ディスクに対する光ピックアップのフォーカスのエラー信号に、フォーカスオンセット に対応した信号を加算し、その加算信号に基づいてフォーカスサーボを行うようにした光ディスクドライブが提案されている。このようにフォーカスエラー信号にフォーカスオフセットに対応した信号を加算することで、フォーカスサーボの最適化を図ることができる。

【0003】このフォーカスオフセットを設定するため に、フォーカスオフセットキャリプレーションが行われ る。従来、このキャリプレーションは、フォーカスオフ セットの設定値のばらつきを抑えるために、図12に示 すように、光ディスク200のテスト領域TARの1周 内に存在する3セクタSE1~SE3を使用して行われ ている。

【0004】 すなわち、フォーカスオフセットを基準値 FR(工場出荷時に不揮発性メモリに記憶される)を中 心に例えば-1μm~1μmの間で順次変更し、各変更 値にフォーカスオフセットがセットされた状態で、上述 の3セクタSB1~SE3で再生された再生信券より号、 6013にデナエラーレートとフォーカスオフセットとの 関係を示す二次近似曲線を求め、エラーレートが最小と なるようなフォーカスオフセットを算出し、これを設定 値とする。

#### [0005]

【発明が解決しようとする展別】上述したように、従来 のフォーカスオフセットキャリプレーションは、フォー カスオフセットの設定値のほとのきを抑えるために、先 ディスク200のテスト領域でARの1周内に存在する 3セクタSE1~SE3を使用して行われている。しか し例えば3000rpmの回転数で光ディスクが回転 していた場合、150Hzの外基に対しては、キャリプ レーションを実行するタイミングによって、フォーカス 道経調差が及ひところでキャリプレーションを実行す ることもあり、フォーカスオフセットの設定値に大きな ばらつきを生じる。フォーカスの道従調差とは、フォー カスサーボをかけていて、限りきれないフォーカスエー 一量を意味している。

【0006】フォーカス追認機差によってキャリブレーション結果 (フォーカスオフセットの設定値) にぼらつきが生しる理由について説明する。図14は、150H z (光ディスクの回転数を3000rpm=50Hzとしたとき、その周波数の3倍)の外乱が入ってきた場合のフォーカス追従誤差を示している。また、図15は、200Hz (光ディスク回転数を3000rpm=50Hzとしたとき、その原波数の4倍)の外乱が入ってきた場合のフォーカス追従既差を示している。

【0007】図14に示すように150Hzの外乱によ るフォーカス追従調差があるとき、キャリプレーション の実行タイミングによっては、①「+」方向にフォーカ ス追従誤差が最大の状態(○で図示)、②フォーカス追 従誤差が0の状態(△で図示)、③「-」方向にフォー カス追従誤差が最大の状態(●で図示)でキャリブレー ションが行われる。①と③の状態では、フォーカス追従 誤差に2Aの開きがある。これに対して、図15に示す ように200日2の外乱によるフォーカス追従誤差があ るとき、上述の(D②(3)と同じタイミングでキャリプレー ションが実行される場合、いずれのタイミングであって も、3セクタにおけるフォーカス追従誤差の総和は0と なる。以上から、奇数セクタでキャリブレーションを実 行すると、(50×奇数) Hzの外乳によるフォーカス 追従誤差によってキャリプレーション結果(フォーカス オフセットの設定値) に大きなばらつきが生じることが わかる。

【0008】なお、図16に示すように、200Hzの 外乱によるフォーカス追従誤差があり、1周4セクタで キャリプレーションを実行するときは、キャリプレーシ ョンの実行タイミングによっては、①「+」方向にフォ ーカス追従誤差が最大の状態(○で図示)、②フォーカ ス追従誤差が0の状態(△で図示)、③「-」方向にフ ォーカス追従誤差が最大の状態(●で図示)でキャリブ レーションが行われる。①と③の状態では、フォーカス 追従誤差に2Bの開きがある。これに対して、図17に 示すように150Hzの外乱によるフォーカス追従誤差 があり、1周4セクタでキャリプレーションを実行する ときは、上述の①②③と同じタイミングでキャリブレー ションが実行される場合、いずれのタイミングであって も、4セクタにおけるフォーカス追従誤差の総和は0と なる。以上から、偶数セクタでキャリブレーションを実 行すると、(50×偶数) Hzの外乱によるフォーカス 追従誤差によってキャリブレーション結果(フォーカス オフセットの設定値) に大きなばらつきが生じることが わかる。

【0009】そこで、この発明では、キャリプレーションによって設定されるフォーカスオフセットのほらつき を軽減し得る光ディスクドライブ等を提供することを目 的とする。

#### [0010]

【課題を解決するための手段】この発明は、光ディスク に対する光ピックアップのフォーカスのエラー信号に、 フォーカスオフセットに対応した信号を加算し、その加 算信号に基づいてフォーカスサーボを行うようにした光 ディスクドライブにおいて、フォーカスオフセットを複 数の値に順次変更するフォーカスオフセット変更手段 と、フォーカスオフセットの各変更値のうち、光ディス クより光ピックアップで再生された光ディスクの1周内 の奇数セクタで得られた再生信号の品質が最良となる第 1の変更値を求める第1の変更値取得手段と、フォーカ スオフセットの各変更値のうち、光ディスクより光ピッ クアップで再生された光ディスクの1周内の偶数セクタ で得られた再生信号の品質が最良となる第2の変更値を 求める第2の変更値取得手段と、これら求められた第1 および第2の変更値に基づいて、記録時または再生時に 使用されるフォーカスオフセットの設定値を得るフォー カスオフセット取得手段と、この得られたフォーカスオ フセットの設定値をメモリに記憶する記憶手段とを備え るものである。

【0011】また、この発明は、光ディスクに対する光 ピックアップのフォーカスのエラー信号に、フォーカス オフセットに対応した信号を加算し、その加算信号に基 づいてフォーカスサーボを行うようにした光ディスクド ライブにおけるフォーカスオフセットキャリブレーショ ン方法において、フォーカスオフセットを複数の値に順 次変更するステップと、フォーカスオフセットの各変更 値のうち、光ディスクより光ピックアップで再生された 光ディスクの1周内の奇数セクタで得られた再生信号の 品質が最良となる第1の変更値を求めるステップと、フ オーカスオフセットの各変更値のうち、光ディスクより 光ピックアップで再生された光ディスクの1周内の偶数 セクタで得られた再生信号の品質が最良となる第2の変 更値を求めるステップと、これら求められた第1および 第2の変更値に基づいて、記録時または再生時に使用さ れるフォーカスオフセットの設定値を得るステップと、 この得られたフォーカスオフセットの設定値をメモリに 記憶するステップとを備えるものである。

【0012】この発明において、フォーカスオウモット キャリプレーション時には、フォーカスオフセットを複 数の値に順分変更していく。フォーカスオフセットを変 更した場合、そのフォーカスオフセットに対応した信号 がフォーカスエラー信号に加事され、その加事信号によ ってフォーカスサーボが行われる。フォーカスオフセッ トの変更は、例えば予め与えられた基準値を中心に変更 される。

【0013】そして、フォーカスオフセットの各変更値 のうち、光ディスクより光ビックアップで再生された光 ディスクの1周内の奇数セクタ、例えば3セクタで得ら れた再生信号の品質が長良となる第10変更値が求めら れる。また、フォーカスオフセットの各変更値のうち、 光ディスクより光ビックアップで再生された光ディスク の1周内の看数セクタ、例えば4セクタで得られた再生 信号の品質が最良となる第2の変更値が求められる。再 生信号の品質は、例えば再生信号より得られるデータの エラーレートに基づいて制度される。

【0014】そして、第1および第2の変更能に基づい、 (例えば第1および第2の変更能が加算平均されてフォーカスオフセットの設定値が得られ、メモリに記憶される。このように、光ディスクの1周内の奇数セクタで実行されたキャリブレーション結果と、光ディスクの1用内の偶数セクをで実行されたキャリブレーション結果とに基づいてフォーカスオフセットの設定値を得るものであり、双方のキャリブレーション結果が正いに補完し合う関係となり、フォーカスオフセットのばらつきが軽減される。

## [0015]

【発明の実施の形態】以下、図面を参照しながら、この 発明の実施の形態について説明する。図1は、光磁気デ スクドライブ100の構成を示している。このドライ ブ100で取り扱う光磁気ディスク111は、図示せず も、データ記録面上にスパイラル状に形成されたグルー プを有し、このグループと、グループ間のランドの双方 キトラックとして情報の記憶無平が行われる。

【0016】図2は、光脳気ディスク111のレイアウトを示している。この光磁気ディスク111は、ゾーニングされており、外周側から内周側にかけてゾーン0~ゾーン15までの16ゾーンの記録領域を備えている。そして、各ゾーンには、円周方向に複数のセクタが含まれている。例えば、ゾーン0には30セクタが含まれ、ゾーン15には15セクタが含まれている。

【0017】図3は、各ゾーンの詳細情報を示している。ここで、光磁気ディスク111は3000rpmで 回転され、20msで1回転する。また、各セクタはI D等が含まれ、ピットによってプリフォーマットされた ヘッダ部分と、データフィールドやバッファ等が含まれ その他の部分とからなっている。図3における1 D長 は、各セクタのへダ部分か門限を示し、図3における1 D 日間解は、あるセクタのヘッダ部分と次のセクタの ヘッダ部分との時間関係を示し、図3における1 D間隔がよ、あるセクタのヘッダ部分と、1 D間隔を示している。図4は、ゾーン 0およびゾーン15における1 D長、I D間隔を比較し て示している。

【0018】また、図2に戻って、光確気ディスク11 1は、ゾーン0のさらに外周側に第1のデスト領域TA R1が設けられていると共に、ゾーン1のさらに内周側 に第2のデスト領域TAR2が設けられている。これら テスト領域TAR1, TAR2は、後述するフォーカス オフセットキャリブレーション等を実行する際に使用さ れる。

【0019】また、図1に戻って、ドライブ100は、

上述した光盤気ディスク111を回転駆動するためのス ビンドルモータ113を有している。光磁気ディスク1 11は、記録時および再生時には3000rpmで回転 駆動される。スピンドルモータ113の回転軸には、そ の回転速度を検出するための周波数発電機114が取り 付けられている。

【0020】また、ドライブ100は、バイアスマグネット(BM)115と、半導体レーザ、対勢レンズ、光検出器等から構成される光ピックアップ117と、この光ピックアップ1170半導体レーザの発光を制御するレーザドライバ118とを有している。バイアスマグネット115と光ピックアップ117は光磁気ディスク11を挟むように対向して配設されている。

【0021】レーザドライバ118には、後述するサーポコントローラ141よりレーザパワー制御信号SPCが 供給され、光ピックアップ117の半導体レーザより出 力されるレーザ光のパワーが、記録時には記録パワーP Wとなり、再生時には記録パワーPWより低い再生パワー PRとなるように削削される。また、バイアスマグネッ ト115からの外部磁界の発生動作もサーボコントロー ラ141によって制御される。

【0022】データ書き込み時(記録時)には、後述す るようにレーザドライバ118に、NRZ1 (Non Retu nr to Zero Inverted) データとしての記録データDr が供給され、半導体レーザより出力されるレーザビーム がその記録データDrによって変調され、バイアスマグ ネフィリ115からの外部総界との共働により光磁気ディ スク111に記録データDrが記録される。

【0023】図5は、光ビックアップ1170大学系の 構成を示している。光ビックアップ1170は、レーザビ へム1Bを得るための半導体レーザ200と、この半導 体レーザ200より出力されるレーザビームLBを発散 光より平行地に整形するためのカップリングレンズ20 1と、レーザビームを透過光と反射の2つに分離する ためのビームスプリッタ202と、レーザビームの光路 を変更するための5ラー203と、ビームスプリッタ2 02を透過してくるレーザビームを光路気ディスク11 の記録而に照射するための対物レンズ204とを有し ている。

【0024】また、光ビックアップ117は、光磁気ディスク111の記録面で反射され、ビームスプリッタの20反射面で反射されて外部に出てくるレーザビームを造過光と反射光の2つに分離するためのビームスプリッタの205の反射面で反射されて外部に出てくるレーザビームを集光するための集光レンズ(凸レンズ)206と、この集光レンズ206と別されて編光面が直交した2つの偏光成分、つまりs偏光成分およびp偏光成分に分離する偏光成分、つまりs偏光成分は大びp偏光成分に分離する偏光にイスプリック207と、近の偏光でムスプリック207と、一の偏光で大力リック207と、一つを透過してくるで過過でくるり偏光成の偏光でムスプリック207と

分が照射されるフォトディテクタ208と、偏光ビーム スプリッタ207の反射面で反射されて外部に出てくる s偏光成分が照射されるフォトディテクタ209とを有 している。

【0025】また、光ピックアップ117は、ビームス ブリッタ205を透過してくるレーザビームを集光する ための集先レスで、但レンス)210と、この生光レン ズ210より出射されるレーザビームの光路を変更する ミラー211と、このミラー211で光路が変更された レーザビームを透過光と反射光の2つに分離するための ハーフプリズム212と、このハーフプリズム212の 反射面で反射されて外部に出てくるレーザビームが照射 されるフォトディテクタ213と、ハーフプリズム21 2を透過してくるレーザビームが照射されるフォトディ テクタ214とを有している。

【0026】こで、フォトディテクタ213はジャストフォーカス時におけるレーザピームの焦点より近くに 配置され、逆にフォトディテクタ214はその焦点より 遠くに配置されている。また、これらフォトディテクタ213。214は、ジャストフォーカス時には、照射されるレーザビームのスポット登が等しくなるように、上述のジャストフォーカス時の焦点に対して実勢な位置に 配置されている。フォトディテクタ213。214は、図6名に示すように、それぞれ3分割フォトダイオードで構成されている。

【0027】図5に示す光ピックアップ117の光学系の動作を説明する。半導体レーザ200から放射される 発散光としてのレーザピームLBは、カップリングレン ズ201によって平行光に整形されてピームスプリッタ 202に入射される。ピームスプリッタ202を透過したレーザピームはミラー203で光路が変更され、対物 レンズ204を介して光端気ディスク111の記録面に 脚射される。

【0028】また、光磁気ディスク111の記録面で反射されるレーザビームは対効レンズ204まなびミラー203を介してビームスプリック202に入射される。そして、ビームスプリック205を透過して出てくるレーザビームは集光レンズ(凸レンズ)206を介して偏光ビームスプリック207に入射される。そして、この微光ビームスプリック207を透過して出てくるり偏光ビームスプリック207を透過して出てくるり偏光ビームスプリック207の反射面で反射されて外部に出てくる5編光成分はフォトディテクタ209に入射される。

【0029】ここで、光線気ディスク111の影輪面で 反射されるレーザビームの偏光面は、記録様の線化の向 きに後つで時計方向または反時計方向におすかに回転 し、偏光ビームスプリック207より出射されるp偏光 成分と5個光成分の光量に、その向さに従った大小関係 が生じる。そのため、これら「魔光成分と。編光成分の 光量を検出し、その差をとることで光解気記解部分の再生信号を得ることができる。また、これらり解光成分と 毎解光成分の光量の和は光線数ディスク111の記録面 で反射されるレーザビームの光量に対応するため、これ ちり降光成分と 5 (編光成分の光量を検出し、その和をと ることでピットが形成されたプリフォーマット部分の再 生信号を得ることができる。

【0030】フォトディテクタ208,209の検出信号をそれぞれ $S_p$ 、 $S_s$ とするとき、光ピックアップ117の増幅回路部(図示せず)で以下の演算が行われ、光磁気記録部分の再生信号(差信号)SMのおよび和信号SRFが生成される。

SM0 = Sp - Ss

SRF = Sp + Ss

【0031】また、ピームスプリッタ205の反射面で 反射されて出てくるレーザピームは集光レンズ(凸レン グ)210、ミラー211を介してハーフプリズム21 2に入射される。そして、ハーフプリズム212の反射 面で反射されて外部に出てくるレーザピームはフォトディテクタ213に入射され、一方ハーフプリズム212 を透過して出てくるレーザピームはフォトディテクタ2 14に入射される。

【0032】 ここで、対物レンズ204が米磁気ディスク111に対してジャストフォーカス位際にあるときは、図64に示すように、フォトディテクタ213、214に照射されるレーザビームのスポット後往等しくなる。また、対物レンズ204が光磁気ディスク111に対してジャストフォーカン位置より近づいた位置にあるときは、図68に示すように、フォトディテクタ214におけるそれより大きくなる。逆に、対物レンズ204が光磁気ディスタ111に対してジャストフィーカン位置より離れた位置にあるときは、図66に示すように、フォトディテクタ213に照射されるレーザデームのスポット後はフォトディテクタ213に照射されるレーザビームのスポット後はフォトディテクタ214におけるデルより出たさなる。

【0033】そのため、図6人に示すように、フォトディテクタ213のフォトダイオードA、Cの検出信号の合成値からフォトディテクタ214のフォトダイオードA'、C'の検出信号を減算することでフォーカスエラー信号SFIを得ることが可能となる。このフォーカスエラー信号SFIを得ることが可能となる。このフォーカス時態)には0となり、近づき過ぎのデフォーカス時(図6 Bの状態)には食となり、さらに離れずぎのデフォーカス時(図6 Bの状態)には食となり、さらに離れずぎのデフォーカス時(図6 CO収集)にはまとなる。

【0034】また、対物レンズ204より光磁気ディスク111に照射されるレーザビームのスポットがオントラックとなるときは、フォトディテクタ213、214にそれぞれ照射されるレーザビームのスポットの左右の光強度分布は対称となり、一方対物レンズ204より光

磁気ディスク111に照射されるレーザビームのスポットがデトラックとなるときは、フォトディテクタ213、214にそれぞれ照射されるレーザビームのスポットの左右の光強度分布は非対称となる。

【0035】そのため、図7に示すように、フォトディ アクタ213のフォトダイオードAの検出信号およびフ ォトディテクタ214のフォトダイオードで/の検出信 号の合成値から、フォトディテクタ213のフォトダイ オードCの検出信号およびフォトディテクタ214のフ オトダイオードA'の検出信号の合成値を検算すること でトラッキングエラー信号STEを得ることが可能とな る。このトラッキングエラー信号STEは、オントラック 時には0となり、デトラック時にはずれの方向に応じて 正または検えなる。

【0036】フォトディテクタ213のフォトダイオードA、Cの検出信号をSa、Scとし、フォトディテク タ214のフォトダイオードイ、C′の検出信号をSa′、Sc′とすると、光ピックアップ117の増幅回 路部(図示せず)で以下の演算が行われ、フォーカスエ ラー信号STEおよびトラッキングエラー信号STEが生成 される。

SFE = (Sa + Sc) - (Sa' + Sc')

STE = (Sa + Sc') - (Sc + Sa')

【0037】また、図1に戻って、ドライブ100は、 CPU (central processing unit) を備えるサーボコ シトローラ141を有している。このサーボコントロー ラ141には、光ピックアップ117で生成されるフォ ーカスエラー信号SFE、トラッキングエラー信号STE3 よび和信号SFE、さらに上述した周波数発電機 114よ り出力される風波数信号SFEが供給される。

【0038】サーボコントローラ141の動作は、後述するシステムコントローラ151によって制御される。のサーボコントローラ141によって、トラッキングコイルやフォーカスロイル、さらには光ピックアップ117を半極方向(ラジアル方向)に移動させるための送りモータををむアクチュエータ145が制御され、トラッキングやフォーカスのサーボが行われ、また光ピックアップ117の半径方向への移動が制御される。また、サーボコントローラ141によってスピンドルモータ113の回転が衝動され、上述したように記録時や再生時に光磁気ディスク111が3000rpmで回転するように制御される。

【0039】また、ドライブ100は、CPUを備える システムコントローラ151と、プークバッファイ152 と、ホストコンピュータとの間でデータやコマンドの送 受を行うためのホストインタフェース、例えばSCSI (Small Computer System Interface) 153とを有し ている。システムコントローラ151はシステム全体を 制御するためのものである。

【0040】また、ドライブ100は、ホストコンピュ

ータからインタフェース153を通じて供給される書き 込みデータに対して誤り訂正符号の付加を行うと共に、 後述するデータ復調器160の出力データに対して誤り 訂正を行うためのEСС (error correction code) 回 第154と、このEC回路154で誤り訂正符号が付 加された書き込みデータのデータビット列をRLL (Ru n Length Limited) 変調ビットに変換し、その後にNR Z1データに変換して記録データDrを得るデータ変調 図155とを行している。

【0041】 ここで、R L L 表頭としては、例えば (1,7) R L L 表頭が使用される。この(1,7) R L L 表頭は、2 ピットのデータを3 チャネルビットに変 後することにより、チャネルビットの1と」との間に入 る0の数を 1から7 までの間に翻除したものである。そ して、N R Z I データは、チャネルビットの1を極性反 転、0 を緩性非反転に対応づけたものである。この場 6、後性反應の間隔は、2 チャネルビットの8 チャネ 6、機性反応の間隔は、2 チャネルビットか8 チャネ

ルビットの間となる。

【0042】また、ドライブ100は、光ビックアップ 117より得られる再生信号SMや和信号SRFに対し て、波形等化処理、2値化処理およびデーク検出処理等 をして、ヘッグ部分や光磁気温操部の再生データDpを 有る読み出し処理回路156と、この再生データDpに 対して復販処理等をしてアドレスデータ(トラック番号 およびセクを書り信頼)や扱み出しデータを得るデー グ復調器160とを有している。データ復調器160とを有している。データ復調器160とを有している。データ復調器160とを有している。データ復調器160とを有している。データ復調器160とを有している。データ復調器160とを有している。データ復調器160とを有している。データ復調器160とを有している。データ復調器160とであるアドルマーラ15 1に供給され、記録位置や再生位置の管理に使用され

【0043】次に、図1に示す光磁気ディスタドライプ 100の動作を説明する。ホストコンピュータよりシス テムコントローラ151にデータライトコマンドが供給 される場合には、データ書き込み(記録)が行われる。 この場合、インタフェース153で受信されてデータバ ツファ152に格納されているホストコンピュータから の書き込みデータに対して、ECC回路154で認り訂 正符号の付加が行われ、さらにデータ変調器155でR LL変調ビットへの変換やNR21データへの変換が行 われる。

【0044】データ変調器 155よりレーザドライバ1 18にNRZ Iデータとしての記録データDrが供給さ れ、光磁気ディスク1110が一ゲット位置としてのデ ータフィールドに記録データDrが記録される。この場 合、光磁気ディスク1110記録数がキュリー温度に達 するような高いパワーのレーザビルが光ピックアップ 117から、総数ヴィスク111に照射される。

【0045】また、ホストコンピュータよりシステムコントローラ151にデータリードコマンドが供給される 場合には、光磁気ディスク111のターゲット位置より データ読み出し(再生)が行われる。この場合、光ピッ クアップ117により、光磁気ディスク111のターゲット位置としてのデータフィールドより再生信号SMのが 得られる。この再生信号SMのに力して読み出し処理回路 156で被形等化処理、二値化処理、データ検出処理等 が行われて再生データDDが得られる。

【0046】にの再生データDpに対して、データ復調 都160で復調処理が行われ、さらにECC回路154 で認り訂正が行われて認み出しデータが得られる。この 設み出しデータはデータバッファ152に一旦格納さ れ、その後し所定タイミングでインタフェース153を かしてホストェンピュータに影像される。

【0047】次に、図8を参照して、サーボコントロー ラ141内のフォーカスサーボ系300の構成について 説明する。

【0048】このフォーカスサーボ系300は、この系の動作を制御するコントローラとしてのCPU(Central Processing Unit)301と、フォーカスエラー信号SFEにヘッダ部分の信号が漏れ込むのを防止するサンブルホールド回路302と、このサンブルホールド回路30名と、20曲力信号より低域成分(例えばカットオフ周波数が3kHz)を抽出するローバスフィルタ303と、2軸アクチュエータの高次共張を約削するために、ローバスフィルタ303の出力信号とり20kHaでかゲインを落とすノッチフィルタ304と、このノッチフィルタ3040出が信号に対して低速での位相遅れ補償をする位相補信仰器305とを備えている。

【0049】また、フォーカスサーブ系300は、位相 補償回路305より出力されるフォーカスエラー信号5 形、または、CPU301よりD/Aコンバーク306 を介して出力される、フォーカス引き込み動作時に対物 レンズを動動的に移動させていくためのサーザ信号55% アと、CPU301よりD/Aコンバータ307を介し て出力されるフォーカスオフセット信号(オフセットバイアス)5 FOFとを加算するための加算器308と、こ の加算器308出力信号は、CTクラチュニータ14 5(図1参照)を構成するフォーカスコイル310を駆動するドライブ回路309とを有している。ここで、位 相補値回路305と加算器308と同間には接続スイッチ311が挿入されると共に、D/Aコンバータ306 と加算器308との間には接続スイッチ312が挿入されている。

【0050】また、フォーカスサーボ系300は、ローバスフォルク303で精験が制限されたフォーカスエラー信号SFBを開催Vthlと関値-Vthlとの間にあるか否かを検出するコンパレータ313と、和信号SFBが開催Vth2より大きいか否かを検出するコンパレータ314とを有している。これらコンパレータ313、314の検出信号はCPU301に供給され、後述するフォーカス引き込み時の動作において使用される。

【0051】図8に示すフォーカスサーボ系300にお

いて、フォーカス引き込み時の動作は、以下のように行 われる。まず、接続スイッチ311をオフとしてフォー カスサーボループをオープンとする。次に、接続スイッ チ312をオンとし、サーテ信号SSRTを徐々に変化さ せていき、対物レンズを光磁気ディスク111に対して 触れた位置から近づく方向に各動させていく。

【0052】CPU301は、コンパレータ313、3 14の検出信号に基づいて、和信号SPが調整でth2よ りも大きく、かつフォーカスエラー信号SPEの振幅がV th1よりからくなって、引き込み傾縁に入ったと判断す るとき(図の38例、技能スイッチ311をオンとして サーボルーブを閉じると共に、技能スイッチ312をオ フとする。これにより、フォーカスサーボが動作し、フ オーカスの引き込み動作が気にする。

【0054】図10のフローチャートを参照して、CP 0301における、フォーカスオフセットキャリプレーションの動作を説明する。まず、ステップST1で、外周テスト領域 (第1のテスト領域 てAR1)を使用する第1のモードとする。そして、ステップST2で、フォーカスオフセットを基準値FR (1場出荷時に不順東性メータ (図8には図示せず) に配値されている)を中心に対しているものとし、最初はFR-1 $\mu$ mにセットされる。この場合、図8に示けフォーカスサール・ボ系300において、CPU3  $\lambda$ 1、CPU3  $\lambda$ 2、CPU3  $\lambda$ 3、CPU3  $\lambda$ 4、CPU3  $\lambda$ 5、CPU3  $\lambda$ 5、CPU3  $\lambda$ 6、CPU3  $\lambda$ 7、CPU3  $\lambda$ 7 CPU3  $\lambda$ 7 C

【0055] 次に、ステップST3で、フォーカスオフ セットがFR-1μmにセットされ、かつフォーカスサ ーボが動作している状態で、光ディスク200の第1の テスト線域TAR1の1周内に存在する3セクタSE1 〜SE3 (図11 A参照)で再生された再生信号より得 られるデータのエラーレートの平均を求める。この場 合、エラーレートの情報は、システムコントローラ15 1より供給される。同様に、ステップST4で、光ディ スク200 両第1のテスト領域TAR1の1、周内に存在 する4セクタSE1~SE4 (図11B参照) で再生さ れた再生信号より得られるデータのエラーレートの平均 を求める。

 $[0\,0\,5\,6]$  次に、ステップST5で、全てのフォーカスオフセット(FR-1  $\mu$  m、FR-0.8  $\mu$  m、FR  $\mu$  m、FR-0.6  $\mu$  m、FR-0.4  $\mu$  m、FR-0.2  $\mu$  m、FR+0.2  $\mu$  m、FR+0.2  $\mu$  m、FR+0.4  $\mu$  m、FR+0.6  $\mu$  m、FR+0.8  $\mu$  m、FR+1  $\mu$  m)についてエラーレートの甲均を求めたか否かを判定する。全てのフォーカスオフセットについてエラーレートの平均を求めていないときは、ステップST2に戻って、次のフォーカスオフセットをセットして上述した動作を繰り返し実行する。

【0057】ステップST5で、全てのフォーカスオフ セットについてエラーレートの平均を求めているとき は、ステップST6に進む。 このステップST6では、 1周3セクタに係るフォーカスオフセットとエラーレート トとの関係をデナニ次近収制線を求め、エラーレートが 最小となるようなフォーカスオフセットを求める(図1 3参照)。 間様に、ステップST7で、1周4セクタに 係るフォーカスオフセットとエラーレートとの関係を示 す二次近収曲線を求め、エラーレートが最小となるよう なフォーカスオフセットを求める。

【0058】次に、ステップST8で、1周3セクタで 求めたフォーカスオフセットと、1周4セクタで求めた フォーカスオフセットとを加算平均して、最終フォーカ スオフセットとする。なお、単なる加算平均ではなく、 重み付けをして平均することも考えられる。

【0059】状に、ステップST9で、第20モードで あるか否かを判定する。第10モードであるときは、ス テップST10に進み、内側テスト領域(第2のテスト 領域TAR2)を使用する第2のモードとし、ステップ ST2に戻り、上述した第10モードと同様の動作を繰 り返し実行し、ステップST8で、第2のモードに係る 最終フォーカスオフセットを得るようにする。

【0060】 ステップST9で、第2のモードであるときは、第1および第2のモードにおける最終フォーカスオフセットを求める処理が終了しているので、ステップST11に連む。このステップST11では、第1および第2のモードで求めた長終フォーカスオフセットを用いて、光磁気ディスク111のゾーン0~ゾーン15までの設験衝域におけるフォーカスオフセットを、例えば百線舶間等の分別によって次める。

【0061】そして、このように求めた各ゾーンのフォーカスオフセットを、ステップST12で、読み出し時のフォーカスオフセットとしてメモリ315に記憶し、フォーカスオフセットキャリブレーションの動作を終了

する.

【0062】なお、上述したフォーカスオフセットキャ リプレーションの動作は、例えば、一定時間毎に周期的 に行われ、あるいは所定の進度変化がある毎に行われ、 さらには読み出しや書き込みの動作が行われる直前に行 われる。

【0063】以上説明したように、本実施の形態においては、光磁気ディスク111の1周内の3セクタで実行されたキャリプレーション結果(150日zの外乱によるフォーカス追発展をによって大きなばらつきが生じ

る)と、光ディスクの1周内の4セクタで実行されたキャリプレーション結果(200日2の外私によるフォーカス追従製造によって大きたばらのきが生じる)とを加算平均等して最終的なフォーカスオフセットの設定値を得るようにしたので、双方のキャリプレーション結果が高したが、できないに補完し合う関係となり、設定されるフォーカスオフセットのばらのきを軽減できる。

【0064】なお、上述実施の形態においては、再生信号の品質を、再生信号より得られるデータのエラーレー トより判断するものを示したが、再生信号のジッタやア シンメトリ等によって、あるいはそれらを組み合わせて 判断するようにしてもよい。

【0065】また、上述実施の形態においては、1周内 の3セクタおよび4セクタでキャリブレーションを実行 するものを示したが、一般的に1周内の奇数セクタおよ び偶数セクタでキャリブレーションを実行することで、 同様の作用効果を得ることができる。

【0066】また、上述実施の形態においては、光ディスクが光磁気ディスク111であるものを示したが、この発明は、その他の光ディスクを取り扱う光ディスクドライブにも同様に適用することができる。

【0067】また、上述実施の形態においては、フォー カスサーボ方式として、いわゆるピームサイズ検出方式 を採用したものを示したが、この発明はその他の方式に よるフォーカスサーボが行われるものにも同様に適用で きる。

#### [0068]

【発明の効果】この発明によれば、光ディスクの1 周内 の奇数セクタで実行されたキャリプレーション結果と、 光ディスクの1 周内の個数セクタで実行されたキャリプ レーション結果とに基づいてフォーカスオフセットの設 定値を得るものであり、フォーカスオフセットの設定値 のぼらつきを解験することができる。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】実施の形態としての光磁気ディスクドライブの 構成を示すプロック図である。 【図2】光磁気ディスクのレイアウトを示す図である。 【図3】光磁気ディスクの各ゾーンの詳細情報を示す図 である。

【図4】光磁気ディスクのゾーン0、ゾーン15のID 長、ID間隔を比較して示す図である。

【図 5 】光ピックアップの光学系の構成を示す図である。

【図6】フォーカスエラーの検出原理を説明するための 図である。

【図7】トラッキングエラーの検出原理を説明するため

【図8】フォーカスサーボ系の構成を示すブロック図である。

【図9】フォーカス引き込みを説明するための図である。

【図10】フォーカスオフセットキャリプレーションの 動作を示すフローチャートである。

【図11】キャリプレーションの実行位置を説明するための図である。

【図12】従来のキャリブレーションの実行位置を説明 するための図である。

【図13】フォーカスオフセットとエラーレートとの関係を示す図である。

【図14】フォーカス追従誤差(外乱150Hz時)がある場合における3セクタによるキャリプレーションを説明するための図である。

【図15】フォーカス追従誤差(外乱200Hz時)がある場合における3セクタによるキャリプレーションを説明するための図である。

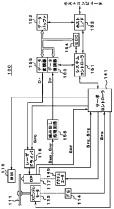
【図16】フォーカス追従誤差(外乱200Hz時)が ある場合における4セクタによるキャリブレーションを 説明するための図である。

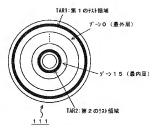
【図17】フォーカス追従誤差(外乱150Hz時)がある場合における4セクタによるキャリプレーションを説明するための図である。

#### 【符号の説明】

100・・・光磁気ディスクドライブ、111・・・光 磁気ディスク、115・・・バイアスマグネット、1 イ・・光ビックアップ、118・・レーザドライ パ、141・・・サーボコントローラ、145・・・ア クチュエータ、151・・・システムコントローラ、1 52・・・データバッファ、153・・・ホストインタ フェース、154・・ECC回路、155・・・データ変調器、156・・・読み出し処理回路、160・・・データ変調器、300・・・フォーカスサーボ系、3 10・・・フォーカスコイル [図1]

# 光磁気ディスクドライブ 光磁気ディスクのレイアウト





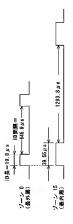
【図4】

ゾーン0、15のID長、ID間隔の比較

[図3]

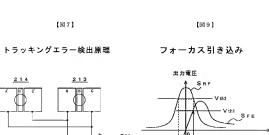
## 各ゾーンの詳細情報

3,->	物理トラック数	内径 (mm)	もクラ教	ID長(µa)	ID開隔(pts)
0	3108	60. 08 (start:62.1)	30	19.77622	646. 8905
1	3108	58.05	29	20. 45815	669. 197
2	3108	56.03	28	21. 1888	693. 0969
3	3108	54.00	27	21. 97357	718. 7672
4	3108	51.98	26	22. 81871	746. 4121
5	3108	49.95	25	23. 73146	776. 2685
6	3108	47.93	24	24. 72027	808. 6131
7	3108	45.90	23	25. 79506	843.7702
8	3108	43.88	22	26. 96757	882.1233
9	3108	41.85	21	28. 25174	924. 1292
10	3108	39.83	20	29.66432	970. 3357
11	3108	37. 80	19	31. 2256	1021.406
12	3108	35. 78	18	32.96036	1078. 151
13	3108	33. 75	17	34. 89921	1141.571
14	3108	31.73	16	37. 08041	1212.92
15	3108	29.70	15	39. 55243	1293.781



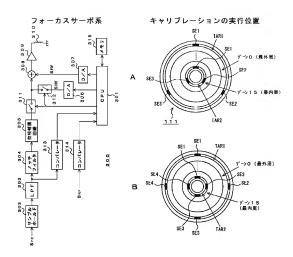
[図5] [図6]

# 



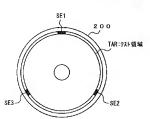
引き込み領域

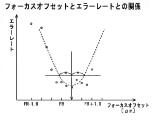
[図8] 【図11】



[図13]

# キャリブレーションの実行位置





【図10】

# フォーカスオフセットキャリブレーションの動作

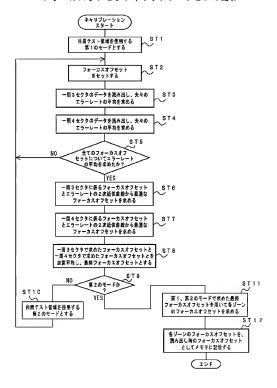
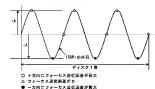
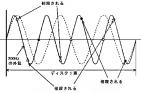


図14] 【図15】





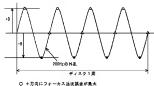
# フォーカス追従誤差(外乱200Hz時)



- 外乱150Hzのとき十方向にフォーカス追従薬差が最大 △ 外乱150Hzのときフォーカス追転前差が ○ ● 外乱150Hzのとき一方向にフォーカス追転前差が ○

## フォーカス追従誤差(外乱200円ェ時)

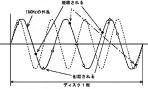
【図16】



- △ フォーカス追従誤差が 0
- 一方向にフォーカス造従派差が最大

## フォーカス追従誤差(外乱150Hz時)

[317]



- 外記200Hzのとき十方向にフォーカス追続誤差が最大
  △ 外記200Hzのときフォーカス追覚誤差が0
   外記200Hzのとき一方向にフォーカス追覚誤差が最大